Errata corrige

▷ Sostituire l'equazione (4.54) con la seguente

$$x_{an}(t) = 2\mathbf{F}^{-1}\left[X(f)u(f)\right]$$

▷ Sostituire la Figura 5.2 con la Figura 0.1 riportata qui.

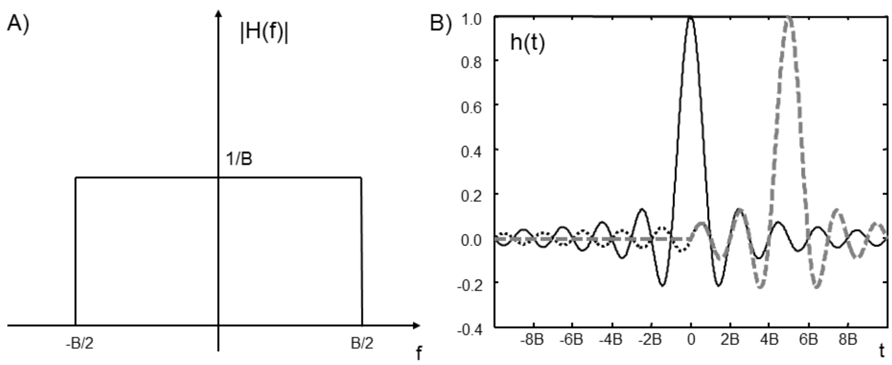

Figura 0.1 A) Funzione di trasferimento di un filtro ideale passa basso. B) Risposta all'impulso di un filtro ideale (linea continua) e di un filtro ideale in cui ÃÍ stato introdotto un ritardo (linea puntinata). Si nota che il filtro ideale non ÃÍ causale, ma introducendo un ritardo e trascurando la coda (linea tratteggiata) si ottiene un filtro causale che approssima il filtro ideale.

▷ Equazione numero (5.7)

$$Y(f) = H(f)X(f)$$

▷ Frase successiva all'equazione numero (9.34)
...che raggiunge tutti i valori dell'asse immaginario del piano s (variabile della trasformata di Laplace, $s = \sigma + j\omega_a$) quando la frequenza numerica varia in $\left[-\frac{1}{T_c}, \frac{1}{T_c}\right]$.

▷ Equazione (11.17)

$$F_\eta(y) = \int_{-\infty}^{y} f_\eta(y)dy = \int_{-\infty}^{H^{-1}(y)} f_\xi(x)dx = \int_{-\infty}^{y} f_\xi\left(H^{-1}(y)\right)\left|\frac{dH^{-1}(y)}{dy}\right| dy$$

▷ Frase successiva all'equazione (11.17)
$P\left[\eta < y\right] = P\left[H(\xi) < y\right] = P\left[\xi < H^{-1}(y)\right]$

▷ Equazione (11.18)

$$f_\eta(y) = f_\xi(H^{-1}(y))\left|\frac{dH^{-1}(y)}{dy}\right|$$

▷ Equazione (11.35)

$$E\left[x\left(t\right)x\left(t+\tau\right)\right]=R_x\left(t,t+\tau\right)=\int x_1x_2f_{\zeta_1\zeta_2}\left(x_1,x_2;t,t+\tau\right)dx_1dx_2$$

▷ Paragrafo che descrive le equazioni (11.79) e (11.80)
La PSD dell'uscita del sistema LTI con risposta all'impulso $h(t)$, per il quale si ha

$$y\left(t\right)=h\left(t\right)*x\left(t\right) \tag{0.1}$$

é

$$G_y(f)=\left|H(f)\right|^2G_x(f) \tag{0.2}$$

dove $H(f)$ é la funzione di trasferimento del sistema ...

▷ Equazione numero (14.8)

$$\tilde{W}_2=X_2-\frac{X_1}{3}$$

▷ Equazione numero (14.9)

$$\left\|\tilde{W}_2\right\|=\sqrt{\int_0^3\tilde{W}_2^2dt}=\sqrt{2\left(1-\frac{1}{3}\right)^2+\left(-1-\frac{1}{3}\right)^2}$$